

⑫ 公開実用新案公報(U)

平3-85054

⑬ Int. Cl.⁵

A 62 C 27/00

識別記号

5 0 7

庁内整理番号

7231-2E

⑭ 公開 平成3年(1991)8月28日

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全2頁)

⑮ 考案の名称 自走式自動型消火ロボット

⑯ 実 願 平1-147456

⑰ 出 願 平1(1989)12月21日

⑱ 考 案 者 内 川 幸 昭 東京都中央区京橋2丁目16番1号 清水建設株式会社内

⑲ 考 案 者 大 賀 亨 東京都中央区京橋2丁目16番1号 清水建設株式会社内

⑳ 出 願 人 清水建設株式会社 東京都中央区京橋2丁目16番1号

㉑ 復代理人 弁理士 阿部 龍吉 外6名

㉒ 実用新案登録請求の範囲

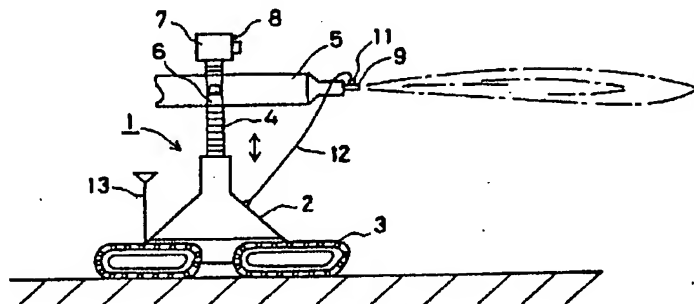
電氣的に開閉可能な弁を有する消火ポンペが着脱自在に取り付けられた遠隔制御可能な自走式消火ロボットにおいて、少なくとも、複数の車輪と、車輪駆動用モータと、電源と、赤外線テレビカメラと、自動追尾用の赤外線視覚センサーと、自己姿勢検出センサーとを有し、遠隔制御装置から受信した信号、又、赤外線テレビカメラからの画像信号を解析して得た信号及び赤外線視覚センサーからの信号に基づいて車輪駆動用モータの正転、逆転、停止を制御するように構成し、また、遠隔制御装置から受信した信号に基づいて消火ポンペの電氣的に開閉可能な弁の開閉を制御するように構成したことを特徴とする自走式自動型消火ロボット。

図面の簡単な説明

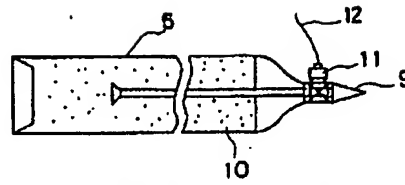
第1図は本考案の1実施例の自走式自動型消火

ロボットの側面図、第2図は第1図の自走式自動型消火ロボットに着脱する消火ポンペの断面図、第3図は第1図の自走式自動型消火ロボットのシステム構成図である。

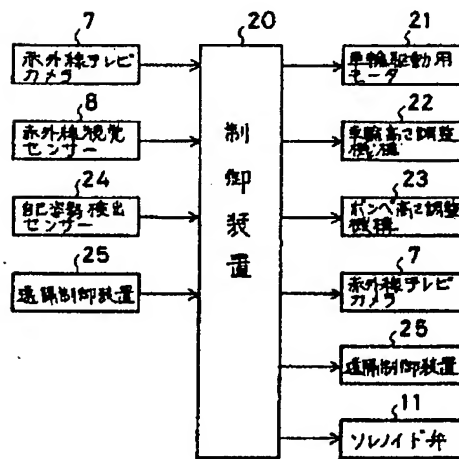
1……自走式自動型消火ロボット、2……ロボット本体、3……車輪、4……伸縮自在ボール、5……消火ポンペ、6……着脱機構、7……赤外線テレビカメラ、8……赤外線視覚センサー、9……ノズル、10……消火ガス、11……ソレノイド弁、12……電気コード、13……アンテナ、20……制御装置、21……車輪駆動用モータ、22……車輪高さ調整機構、23……ポンペ高さ調整機構、24……自己姿勢検出センサー、25……遠隔制御装置。



第1図



第 2 図



第 3 図